



Politechnika
Wrocławska

Wybrane zagadnienia robotyki

Wykład 12

Systemy percepcji robotów z zastosowaniami
Czujniki odległości i systemy wizyjne

Bogdan Kreczmer

KCiR, W12, PWr



Zawartość wykładu

- ▶ akustyczne czujniki odległości
 - ▶ metody pomiaru, podstawowe zjawiska
 - ▶ systemy wieloodbiornikowe i wielonadajnikowe
- ▶ optyczne czujniki odległości
 - ▶ czujniki triangulacyjne
 - ▶ czujniki ToF
 - ▶ matrycowe czujniki odległości
- ▶ dalmierze laserowe jedno- i wielowiązkowe
- ▶ systemy stereowizyjne
- ▶ test